



JPW
✓

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re Patent Application of:)
MARIAUD ET AL.)

Serial No. 09/990,629)

Filing Date: NOVEMBER 16, 2001)

For: DEVICE FOR AUTOMATICALLY)
CONTROLLING A VOLTAGE APPLIED)
TO A DATA CONDUCTOR IN A)
SERIAL LINK)

TRANSMITTAL OF CERTIFIED PRIORITY DOCUMENT

COMMISSIONER FOR PATENTS
P.O. BOX 1450
ALEXANDRIA, VA 22313-1450

Sir:

Transmitted herewith is a certified copy of the
priority French Application No. 0014869.

Respectfully submitted,

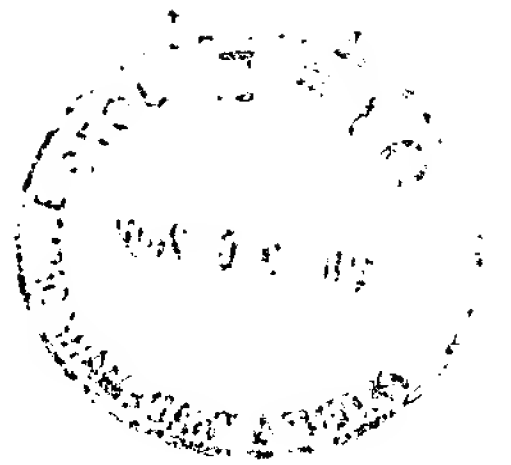
Michael W. Taylor

MICHAEL W. TAYLOR
Reg. No. 43,182
Allen, Dyer, Doppelt, Milbrath
& Gilchrist, P.A.
255 S. Orange Avenue, Suite 1401
Post Office Box 3791
Orlando, Florida 32802
Telephone: 407/841-2330
Fax: 407/841-2343
Attorney for Applicant

CERTIFICATE OF MAILING

I hereby certify that this correspondence is being
deposited with the United States Postal Service as first class
mail in an envelope addressed to: COMMISSIONER FOR PATENTS,
P.O. BOX 1450, ALEXANDRIA, VA 22313-1450, on this 27th day of
August, 2004.

Justin Dore



THIS PAGE BLANK (USPTO)



BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le **13 NOV. 2001**

Pour le Directeur général de l'Institut
national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

**CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT**

Martine PLANCHE

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint Petersburg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (1) 53 04 53 04
Télécopie : 33 (1) 42 93 59 30
www.inpi.fr

THIS PAGE BLANK (USPTO)



26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 94 86 54

BREVET D'INVENTION
CERTIFICAT D'UTILITÉ
Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2


Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 540 W / 260899

REMISE DES PIÈCES DATE 17 NOV 2000 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT 0014869 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE PAR L'INPI 17 NOV. 2000		1 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE Cabinet BALLOT 7, rue Le Sueur 75116 PARIS	
Vos références pour ce dossier (facultatif) 015831 PB/SM			
Confirmation d'un dépôt par télécopie <input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie			
2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
Demande de brevet initiale		N°	Date
ou demande de certificat d'utilité initiale		N°	Date
Transformation d'une demande de brevet européen		<input type="checkbox"/>	Date
Demande de brevet initiale		N°	Date
3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) DISPOSITIF DE PILOTAGE AUTOMATIQUE DE LA TENSION APPLIQUÉE AU CONDUCTEUR DE DONNÉES D'UNE LIAISON SÉRIE.			
4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation Date N° Pays ou organisation Date N° Pays ou organisation Date N° <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
5 DEMANDEUR		<input type="checkbox"/> S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
Nom ou dénomination sociale		STMICROELECTRONICS SA	
Prénoms			
Forme juridique		Société anonyme	
N° SIREN		3 . 4 . 1 . 4 . 5 . 9 . 3 . 8 . 6	
Code APE-NAF		3 . 2 . 1 . B	
Adresse	Rue	7, avenue Galliéni	
	Code postal et ville	94250	GENTILLY
Pays		FRANCE	
Nationalité		FRANCAISE	
N° de téléphone (facultatif)			
N° de télécopie (facultatif)			
Adresse électronique (facultatif)			

**BREVET D'INVENTION
CERTIFICAT D'UTILITÉ**

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 2/2

REMIS À L'INPI DATE 17 NOV 2000 LIEU 75 INPI PARIS		Réservé à l'INPI	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI		0014869	
Vos références pour ce dossier : <i>(facultatif)</i>		015831 PB/SM	
6 MANDATAIRE			
Nom		BALLOT	
Prénom		Paul	
Cabinet ou Société		CABINET BALLOT	
N° de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel			
Adresse	Rue	7, rue Le Sueur	
	Code postal et ville	75116	PARIS
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>		01 40 67 11 99	
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>		01 45 01 98 28	
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>			
7 INVENTEUR (S)			
Les inventeurs sont les demandeurs		<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée	
8 RAPPORT DE RECHERCHE		Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformation)	
Établissement immédiat ou établissement différé		<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	
Paiement échelonné de la redevance		Paiement en trois versements, uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non	
9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES		Uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention (joindre un avis de non-imposition) <input type="checkbox"/> Requête antérieurement à ce dépôt (joindre une copie de la décision d'admission pour cette invention ou indiquer sa référence):	
Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes			
10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Paris, le 13 novembre 2000 BALLOT Paul - 92-1009		VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI 	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg

75800 Paris Cedex 08

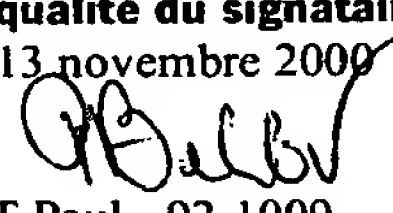
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1. / 1.

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

08 113 W / 260899

Vos références pour ce dossier (facultatif)		015831 PB/SM	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL			
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum)			
DISPOSITIF DE PILOTAGE AUTOMATIQUE DE LA TENSION APPLIQUEE AU CONDUCTEUR DE DONNEES D'UNE LIAISON SERIE.			
LE(S) DEMANDEUR(S) : STMICROELECTRONICS SA 7, avenue Gallieni 94250 GENTILLY FRANCE			
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) : (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).			
Nom		MARIAUD	
Prénoms		Xavier	
Adresse	Rue	C/O Cabinet BALLOT 7, rue Le Sueur	
	Code postal et ville	75116	PARIS
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom		KLINGELSCHMIDT	
Prénoms		Daniel	
Adresse	Rue	C/O Cabinet BALLOT 7, rue le Sueur	
	Code postal et ville	75116	PARIS
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Paris, le 13 novembre 2000  BALLOT Paul - 92-1009			

**DISPOSITIF DE PILOTAGE AUTOMATIQUE DE LA TENSION
APPLIQUEE AU CONDUCTEUR DE DONNEES D'UNE LIAISON SERIE**

L'invention concerne les liaisons série par câbles entre des appareils électroniques et, plus particulièrement, les liaisons série connues sous l'acronyme USB pour l'expression anglo-saxonne
5 "Universal Serial Bus" dans lesquelles l'un des quatre conducteurs du câble est connecté à une source de tension en vue d'alimenter l'appareil auquel le câble est connecté.

Une liaison série de type USB pour connecter (figure 1)
10 deux appareils électroniques A et B comprend quatre fils conducteurs 10, 12, 14 et 16 qui sont affectés comme suit :

- le premier 10 à la connexion de masse,
- le deuxième 12 et le troisième 14 à une ligne de
15 données appelée respectivement l'une 12 DM (ou D-) et l'autre 14 DP (ou D+), et
- la quatrième 16 à une tension d'alimentation de cinq volts (5V) appelée V_{BUS} .

Ces fils conducteurs 10, 12, 14 et 16 sont connectés à
20 chaque extrémité à une broche de connexions 18 et 20 de type mâle par exemple qui coopère avec une broche de connexions 22 et 24 de type femelle portée l'une par l'appareil A et l'autre par l'appareil B.

Ainsi, grâce au fil conducteur 16, l'appareil A
25 alimente l'appareil B avec la tension V_{BUS} .

Dans l'appareil B, il est prévu une résistance R_r , dite de rappel (ou "pull-up" en langage anglo-saxon) qui connecte le conducteur DP ou DM au conducteur d'alimentation. La valeur de cette résistance R_r
30 détermine la vitesse de communication de l'appareil B, soit une vitesse élevée si elle est connectée à DP, soit une vitesse basse si elle est connectée à DM.

L'appareil B comprend une source d'alimentation interne représentée par le rectangle 26 symbolisant un régulateur de tension et fournissant une tension régulée V_{CC} de 3,3 volts ; la borne de sortie de cette source 26 est connectée à la résistance de rappel R_r . Cette source d'alimentation 26 est dérivée soit de la tension V_{BUS} , soit d'une tension externe V_{DD} sur une borne d'entrée 28.

Les spécifications du bus USB imposent que la source d'alimentation 26 de la résistance de rappel R_r doit être dérivée ou commandée par l'alimentation V_{BUS} de telle sorte que quand la tension V_{BUS} n'est pas présente, la résistance de rappel ne fournit pas de courant sur le conducteur de données DP ou DM auquel elle est connectée. Ceci s'applique uniquement aux appareils B alimentés par V_{DD} , c'est-à-dire ceux qui ne sont pas alimentés par V_{BUS} .

Cette spécification résulte du fait que l'absence de V_{BUS} signifie que l'appareil A n'est pas en état de fonctionner (par exemple à l'arrêt) et, dans cet état, le régulateur de tension 26 fournirait un courant à l'appareil A, ce qui risquerait d'endommager ce dernier.

Il en résulte que l'appareil B doit détecter la présence ou l'absence de V_{BUS} de manière à alimenter la résistance de rappel R_r uniquement dans le cas où V_{BUS} est présent.

Actuellement, cette détection de V_{BUS} est réalisée par un programme d'un microcontrôleur MC de l'appareil B. A cet effet, la borne V_{BUS} est connectée à la borne d'entrée d'un dispositif électronique 30 du type "trigger de Schmitt" dont la borne de sortie commande l'état d'une bascule 32 d'un registre 34, à savoir l'état "1" pour V_{BUS} présent et état "0" pour V_{BUS} absent. Par ailleurs, la mise en marche ou l'arrêt du

régulateur 26 est commandé par l'état d'une bascule 36 d'un registre de commande 38, à savoir l'état "1" pour le régulateur en arrêt et l'état "0" pour le régulateur en marche.

5 Le programme du microcontrôleur consiste donc à lire périodiquement l'état de la bascule d'état 32 et à positionner la bascule 36 à l'état "0" (régulateur 26 en marche) uniquement dans le cas où la bascule 32 est à l'état "1" (V_{BUS} présent).

10 Lors de la mise en marche de l'appareil B, le régulateur 26 ne doit être mis en marche qu'en présence de V_{BUS} . Ceci est obtenu par une phase d'initialisation du microcontrôleur selon l'organigramme de la figure 2. A l'initialisation de l'appareil B représentée par
15 l'opération 40, le microcontrôleur lit la bascule 32. Lors de l'opération suivante 42, il compare l'état de cette bascule à "1". En cas de réponse positive, il positionne la bascule 36 à l'état "0" ($PDWN = 0$) par l'opération 44, ce qui termine la phase
20 d'initialisation par l'état de Fin 46. En cas de réponse négative, le microcontrôleur effectue une nouvelle boucle 48.

Cette initialisation étant effectuée, le programme 50 (figure 3) du microcontrôleur MC effectue
25 périodiquement une vérification que la tension V_{BUS} est présente en lisant l'état de la bascule 32 et en le comparant par l'opération 52 à l'état "1" correspondant à la présence de V_{BUS} . En cas de réponse négative, la bascule 36 est mise à l'état "1" ($PDWN = 1$) par
30 l'opération 54, ce qui arrête le régulateur 26. En cas de réponse positive, la bascule 36 est mise à l'état "0" par l'opération 56 ($PDWN = 0$), ce qui maintient le régulateur 26 en marche.

Les moyens qui viennent d'être décrits pour répondre
35 aux impératifs des spécifications relatives au bus USB

sont satisfaisants pour assurer le respect à ces spécifications mais "consomment" du temps de traitement du microcontrôleur car la vérification de l'état de la borne V_{BUS} doit être effectuée très souvent.

- 5 Un but de la présente invention est donc de réaliser une surveillance automatique de la borne d'entrée V_{BUS} en évitant l'intervention régulière et fréquente du programme du microcontrôleur.

L'invention concerne un dispositif de pilotage
10 automatique de la tension appliquée V_{CC} à l'un des deux conducteurs DP, DM d'une liaison série de type USB dans un appareil périphérique B connecté en amont à un autre appareil A, ledit appareil périphérique B comportant une source de tension d'alimentation propre qui fournit
15 ladite tension appliquée V_{CC} audit conducteur de données DP ou DM et étant susceptible de recevoir sur un autre conducteur une tension d'alimentation V_{BUS} , caractérisé en ce qu'il comprend :

- un circuit de détection de la présence ou de
20 l'absence de ladite tension d'alimentation V_{BUS} ,
- un circuit de mémorisation de l'état de présence ou d'absence de ladite tension d'alimentation V_{BUS} , et
- un circuit logique de commande de la source d'alimentation produisant la tension V_{CC} pour mettre en
25 marche ladite source d'alimentation uniquement en présence de ladite tension d'alimentation V_{BUS} .

D'autres caractéristiques et avantages de la présente invention apparaîtront lors de la description d'un exemple particulier de réalisation, ladite description
30 étant faite en relation avec les dessins joints dans lesquels :

- la figure 1 est un schéma d'une liaison par bus USB entre deux appareils électroniques A et B selon l'art antérieur,

- les figures 2 et 3 sont des organigrammes illustrant le fonctionnement du dispositif selon l'art antérieur,
 - la figure 4 est une table de vérité logique,
 - la figure 5 est un organigramme illustrant la phase d'initialisation du dispositif automatique selon l'invention,
 - la figure 6 est un schéma électronique illustrant le dispositif automatique selon l'invention,
 - la figure 7 est un schéma illustrant le circuit de détection de la présence ou de l'absence de la tension V_{BUS} , selon l'invention, et
 - la figure 8 est un organigramme illustrant le fonctionnement de la machine d'états utilisée dans le circuit de détection de la présence ou de l'absence de V_{BUS} .
- Dans les figures, les références identiques désignent des éléments identiques réalisant des fonctions identiques.
- Les figures 1, 2 et 3, illustrant l'art antérieur, ont été décrites dans le préambule.
- Le dispositif automatique de pilotage du régulateur 26 comprend (figure 6) les éléments suivants :
- un circuit de détection 60 de la présence ou de l'absence de la tension V_{BUS} sur la borne correspondante V_{BUS} de la broche 24,
 - un circuit logique 70 de commande du régulateur 26,
 - la bascule 36 du registre de contrôle 38 du microcontrôleur MC,
 - une bascule 80 d'un registre d'états 68 du microcontrôleur MC,
 - une bascule 76 d'un registre d'états d'interruption 62 du microcontrôleur MC,
 - une bascule 78 d'un registre de masques d'interruption 64 (IMR) du microcontrôleur MC, et
 - un circuit logique ET 66.

Le circuit de détection 60, qui sera décrit plus en détails ci-après en relation avec les figures 7 et 8, fournit un premier signal "set-vbusstat" de mise à l'état "1" de la bascule 80 lorsqu'il détecte un front montant du signal V_{BUS} et un deuxième signal "reset-vbusstat" de mise à l'état "0" de la bascule 80 lorsqu'il détecte un front descendant du signal V_{BUS} , le front montant et le front descendant étant ceux du signal fourni par le circuit 30.

Le circuit de détection 60 fournit un troisième signal "set-vbusint" qui met à l'état "1" la bascule 76 (ITVBUS) du registre d'états d'interruption 62 (ISR). Le circuit logique 70 comprend un circuit inverseur 74 dont la borne d'entrée est connectée à la borne de sortie de la bascule 80 du registre 68 (SR). Il comprend également un circuit OU inverseur 72 dont une des deux bornes d'entrée est connectée à la borne de sortie du circuit inverseur 74 et dont l'autre borne d'entrée est connectée à la borne de sortie de la bascule 36 (PDWN) du registre de contrôle 38 (CR). La bascule 36 est mise à l'état "0" (PDWN = 0) lors de la phase d'initialisation (figure 5) du microcontrôleur MC, ce qui signifie que le régulateur 26 peut être mis en marche. Cette phase d'initialisation (figure 5) comprend l'opération de démarrage 90, l'opération 92 de mise à l'état "0" et l'opération de fin 94. Contrairement au dispositif de l'art antérieur, il n'y a pas de boucle 48 (figure 2).

La bascule 78 est mise à l'état "1" ou "0" par le microcontrôleur MC pour indiquer s'il souhaite ou non connaître l'état de la bascule 76.

Le circuit de détection 60 comprend (figure 7) :

- un circuit de détection 90 du front montant et du front descendant du signal fourni par le dispositif électronique du type "trigger de Schmitt" 30,

- une machine d'états 92, et
- un compteur 94.

Ces différents éléments 90, 92 et 94 reçoivent du microcontrôleur MC un signal d'horloge "ck" et un
5 signal de remise à zéro "nreset" de manière à réaliser la synchronisation.

Le circuit de détection 90 reçoit, en outre, le signal $usbV_{bus}$ via le circuit 30. Il fournit à la machine d'états 92 les trois signaux suivants :

- 10 - Vbus-rise correspondant à la détection d'un front montant,
- Vbus-fall correspondant à la détection d'un front descendant,
- Vbus-dd correspondant à la détection d'un front
15 montant ou d'un front descendant.

Il reçoit de la machine d'états 92 un signal clr-event qui indique que le signal Vbus-rise ou Vbus-fall a été pris en compte et peut être remis à zéro.

Le circuit de détection 92 fournit les trois signaux
20 définis ci-dessus : set-Vbusint, reset-vbusstat et set-vbusstat.

Le compteur 94 mesure la durée qui s'écoule après la détection du front montant ou du front descendant à compter de l'apparition d'un signal "count-en"
25 correspondant à un changement d'état de la borne V_{BUS} . Lorsque le compteur a atteint une certaine valeur prédéterminée, cela signifie que le changement d'état est stable et qu'il peut être pris en compte par la machine d'états 92 qui reçoit alors le signal
30 end-count.

La machine d'états 92 fonctionne conformément à l'organigramme de la figure 8. L'état 100 correspond à un état d'attente de la machine. Dès que le circuit de détection 90 fournit un signal Vbus-rise = 1 ou

Vbus-fall = 1, la machine d'états passe à un état 102 de remise à l'état "0" des différents circuits.

Dans le cas où il s'agit d'un signal Vbus-fall = 1, la machine passe à l'état 104 (Vbus-reset) qui indique un
 5 front descendant vers un niveau bas. Si ce niveau bas est confirmé par le signal end-count = 1 du compteur 94, la machine passe à l'état 106 qui fournit le signal de sortie "reset-vbusstat" de mise à l'état "0" de la bascule 80 du registre d'états 68.

10 Dans le cas où il s'agit d'un signal Vbus-rise = 1, la machine passe à l'état 108 (Vbus-set) qui indique un front montant vers un niveau haut. Si ce niveau haut est confirmé par le signal end-count = 1 du compteur 94, la machine d'états passe à l'état 110 qui fournit
 15 le signal de sortie "set-vbusstat" de mise à l'état "1" de la bascule 80 du registre d'états 68.

Dans les deux cas traités ci-dessus, la machine d'états 92 passe de l'un des états 106 et 110 à l'état 112 qui fournit le signal set-vbusint appliqué à la bascule 76
 20 du registre des états d'interruption 62.

Dans ces deux cas, la machine d'états revient de l'état 104 à l'état 102 si le signal Vbus-dd = 1, c'est-à-dire si un signal Vbus-rise = 1 apparaît, et de l'état 108 à l'état 102 si le signal Vbus-dd = 0, c'est-à-dire si un
 25 signal Vbus-fall = 1 apparaît.

Le circuit logique 70 réalise la fonction logique définie par la table de vérité de la figure 4 entre les deux variables binaires déterminées par les états des bascules 80 et 36, c'est-à-dire les valeurs de vbusstat et PDWN. Cette table de vérité montre que le régulateur
 30 26 n'est en marche que si la borne V_{BUS} est alimentée par le câble de la liaison USB.

R E V E N D I C A T I O N S

1. Dispositif de pilotage automatique de la tension appliquée (V_{CC}) à l'un des deux conducteurs (DP, DM) d'un câble de liaison série de type USB dans un appareil périphérique (B) connecté en amont à un autre
5 appareil (A), ledit appareil périphérique (B) comportant une source de tension d'alimentation propre (26) qui fournit ladite tension appliquée (V_{CC}) audit conducteur de données (DP ou DM) et étant susceptible de recevoir sur un autre conducteur une tension
10 d'alimentation (V_{BUS}), caractérisé en ce qu'il comprend :

- un circuit de détection (30, 60) de la présence ou de l'absence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}),
- un circuit de mémorisation (80) de l'état de présence
15 ou d'absence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}), et
- un circuit logique de commande (70) de la source d'alimentation produisant la tension (V_{CC}) pour mettre en marche ladite source d'alimentation (26) uniquement
20 en présence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}).

2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que le circuit de détection (30, 60) de la présence ou de l'absence de la tension d'alimentation (V_{BUS})
25 fournie par le câble de connexion comprend :

- un dispositif électronique (30) du type "trigger de Schmitt" dont la borne d'entrée est connectée à la borne d'alimentation du câble,
- un circuit de détection (90) du front montant ou du
30 front descendant du signal fourni par le circuit de basculement (30) et qui fournit des signaux correspondants du front montant et du front descendant ($V_{bus-rise}$ et $V_{bus-fall}$),

- un compteur (94) de la durée de maintien en l'état des signaux de front montant et de front descendant (Vbus-rise, Vbus-fall) et qui fournit un signal de fin de comptage (end-count) lorsque la durée de maintien est atteinte,
 - une machine d'états (92) qui change d'état en fonction des signaux de front montant et de front descendant (Vbus-rise, Vbus-fall) et du signal de fin de comptage (end-count) et qui fournit les signaux d'état (set-Vbusstat, reset-Vbusstat) de présence et d'absence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}) ainsi qu'un signal (set-Vbusint) signalant le changement d'état de (V_{BUS}).
3. Dispositif selon la revendication 1 ou 2, caractérisé en ce que le circuit de mémorisation est une bascule (80) d'un registre d'états (68, SR) du microcontrôleur (MC) de communication.
4. Dispositif selon la revendication 1, 2 ou 3, caractérisé en ce que le circuit logique de commande (70) de la source d'alimentation produisant la tension (Vcc) comprend :
- un circuit inverseur (74) dont la borne d'entrée reçoit le signal d'état de présence ou d'absence de ladite tension d'alimentation (V_{BUS}), et
 - un circuit OU inverseur (72) dont une des bornes d'entrée est connectée à la borne de sortie du circuit inverseur (74) et dont l'autre borne d'entrée reçoit un signal d'état (PDWN =0) indiquant que l'appareil périphérique (B) a une source d'alimentation propre.
5. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 4, caractérisé en ce qu'il comprend, en outre, un circuit d'interruption du microcontrôleur (MC) comprenant :

- une bascule (76) du registre d'états d'interruption (62, ISR) du microcontrôleur (MC) dans laquelle est enregistré le changement d'état (Vbusint-ITVBUS) de la borne d'alimentation (V_{BUS}), et

5 - une bascule (78) du registre de masques d'interruption (64, IMR) du microcontrôleur dans laquelle est enregistré par ce dernier l'état de masquage (ITVBUSM) du changement d'état (ITVBUS), et

- un circuit ET 66 dont une des deux bornes d'entrée

10 reçoit le signal de changement d'état (ITVBUS) et dont l'autre borne d'entrée reçoit le signal d'état de masquage (ITVBUSM),

de sorte que le microcontrôleur (MC) ne reçoit un signal de requête d'interruption (IR) que s'il y a eu

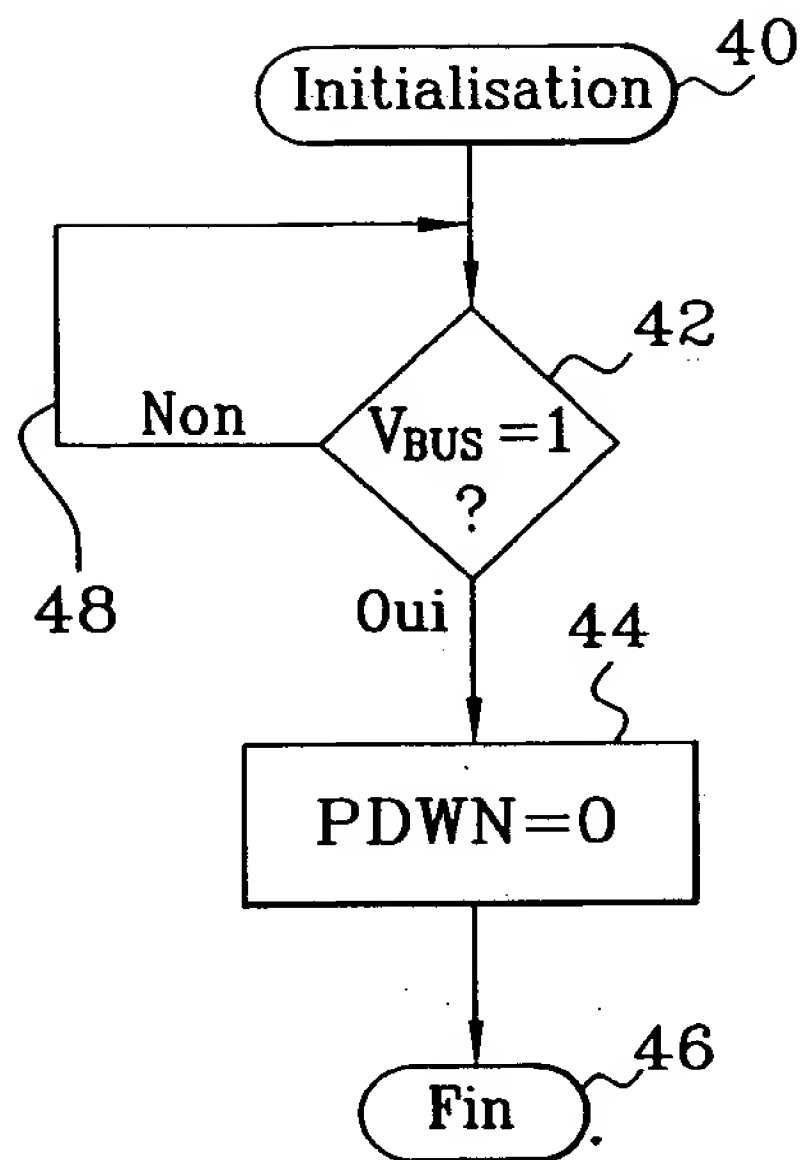
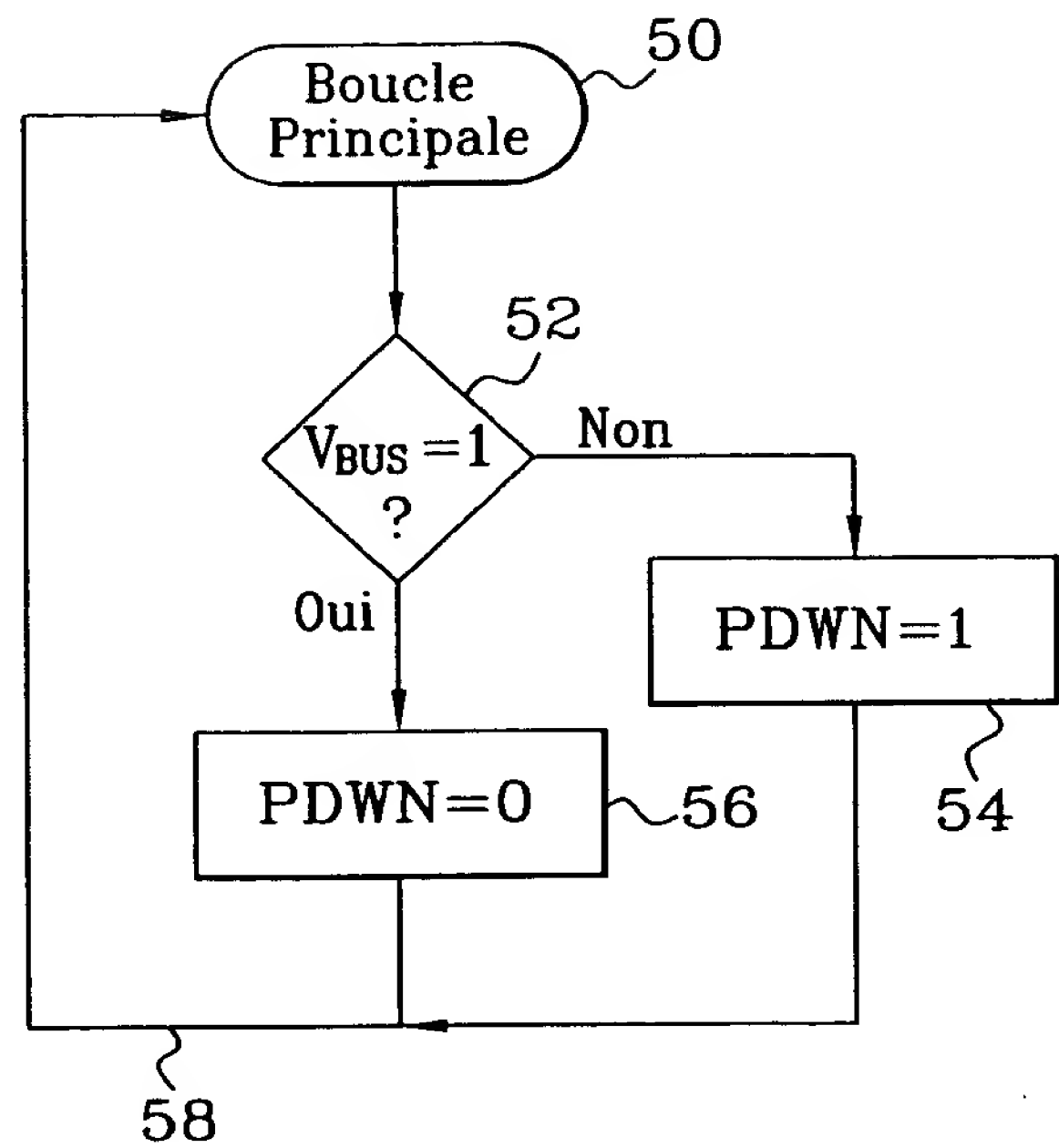
15 un changement d'état (ITVBUS = 1) et que le signal d'état de la bascule de masquage a la valeur "1" (ITVBUSM = 1).

6. Appareil périphérique (B) connecté à un appareil (A)

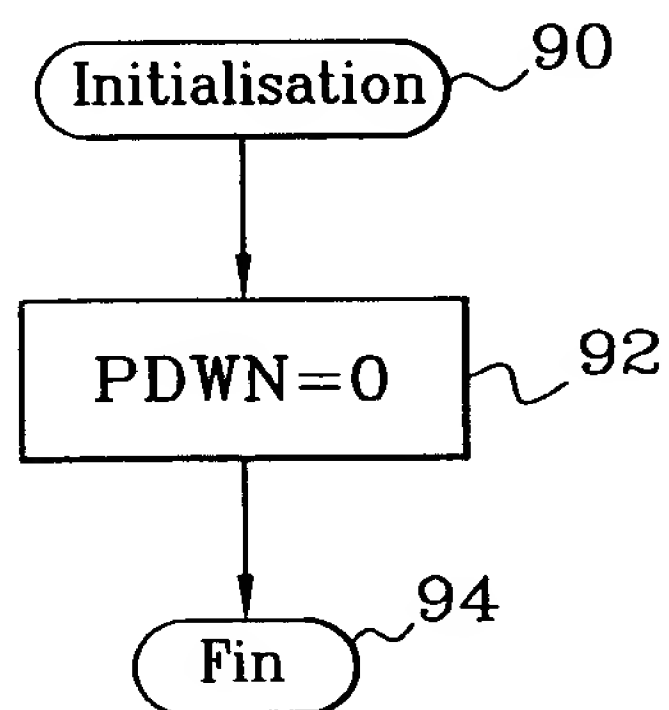
20 en amont par un câble de liaison série de type USB, caractérisé en ce qu'il comprend un dispositif de pilotage selon l'une des revendications 1 à 5.

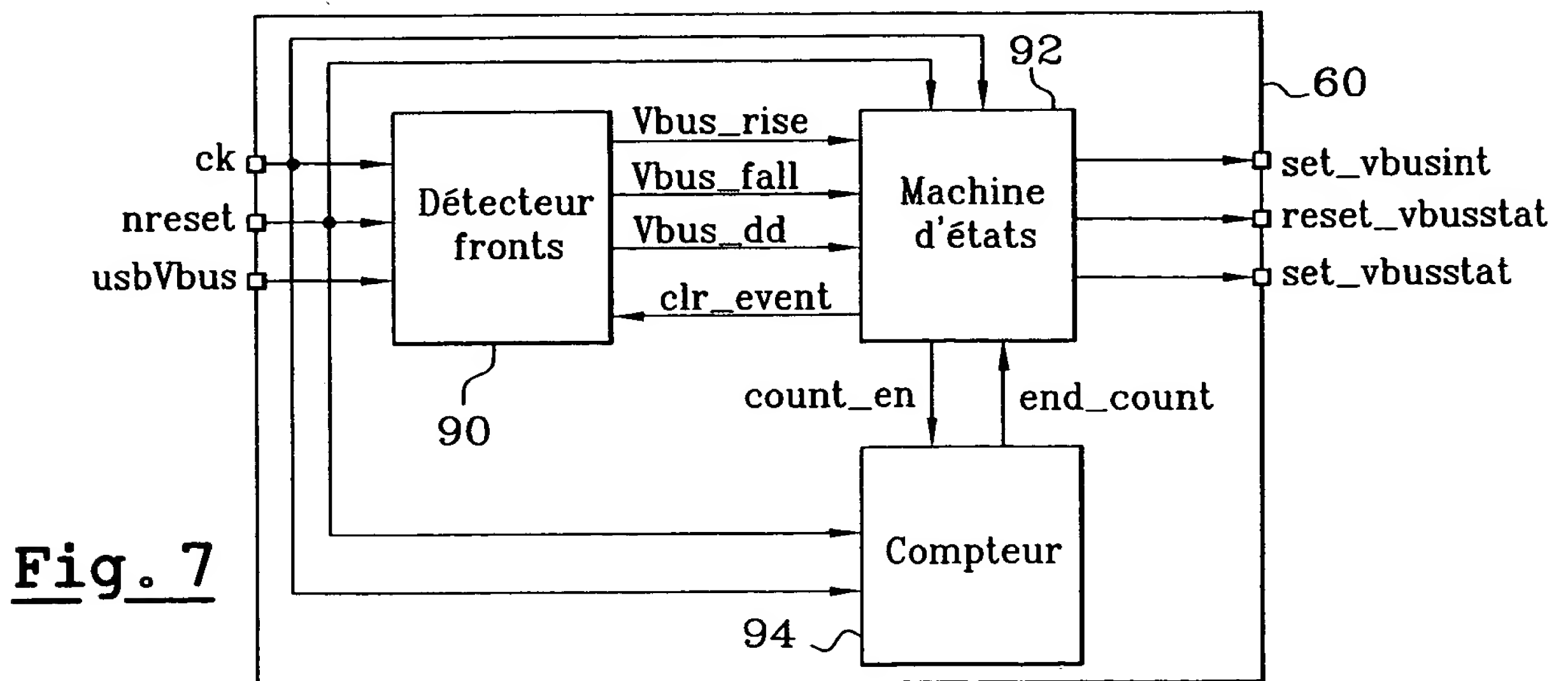
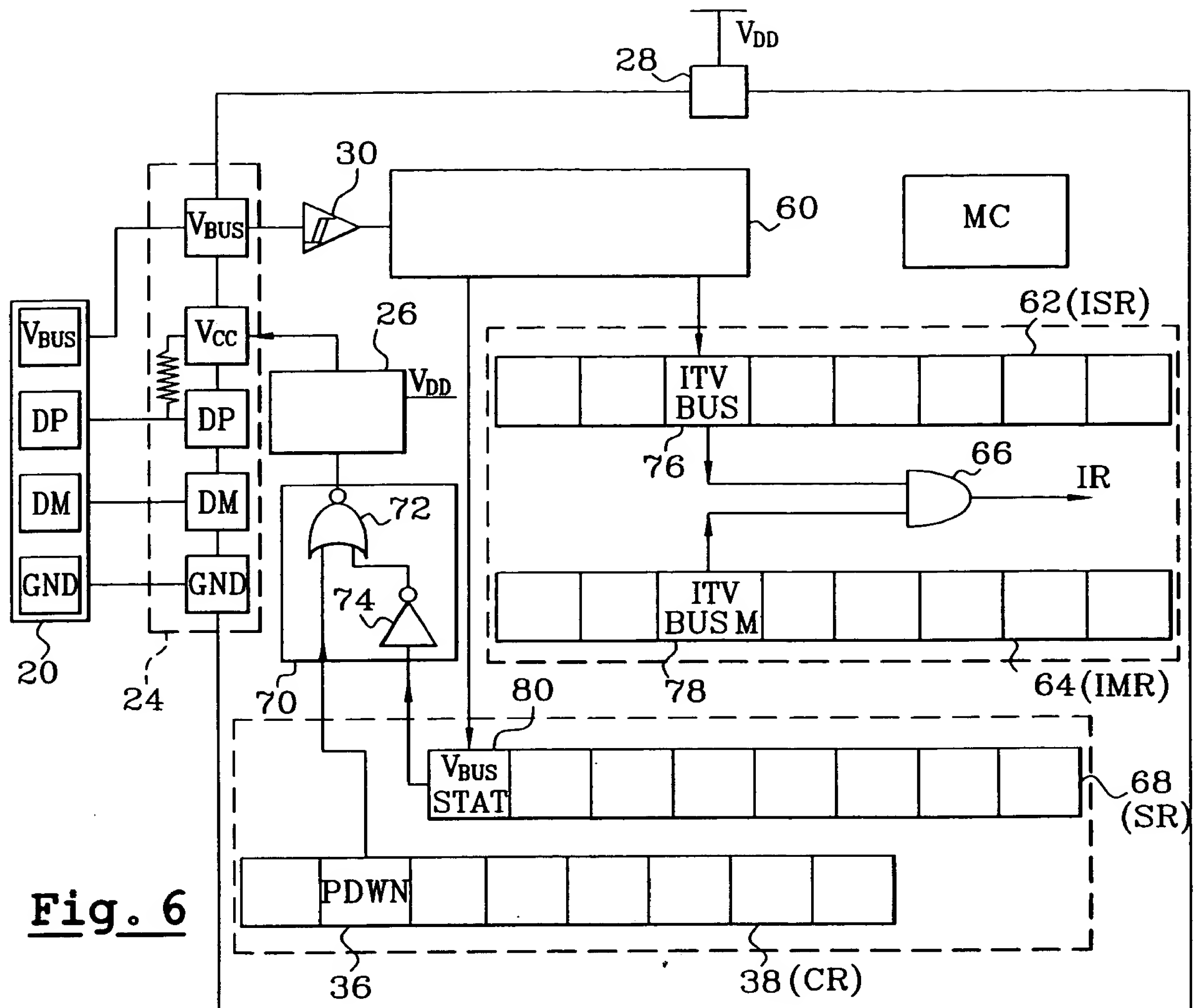


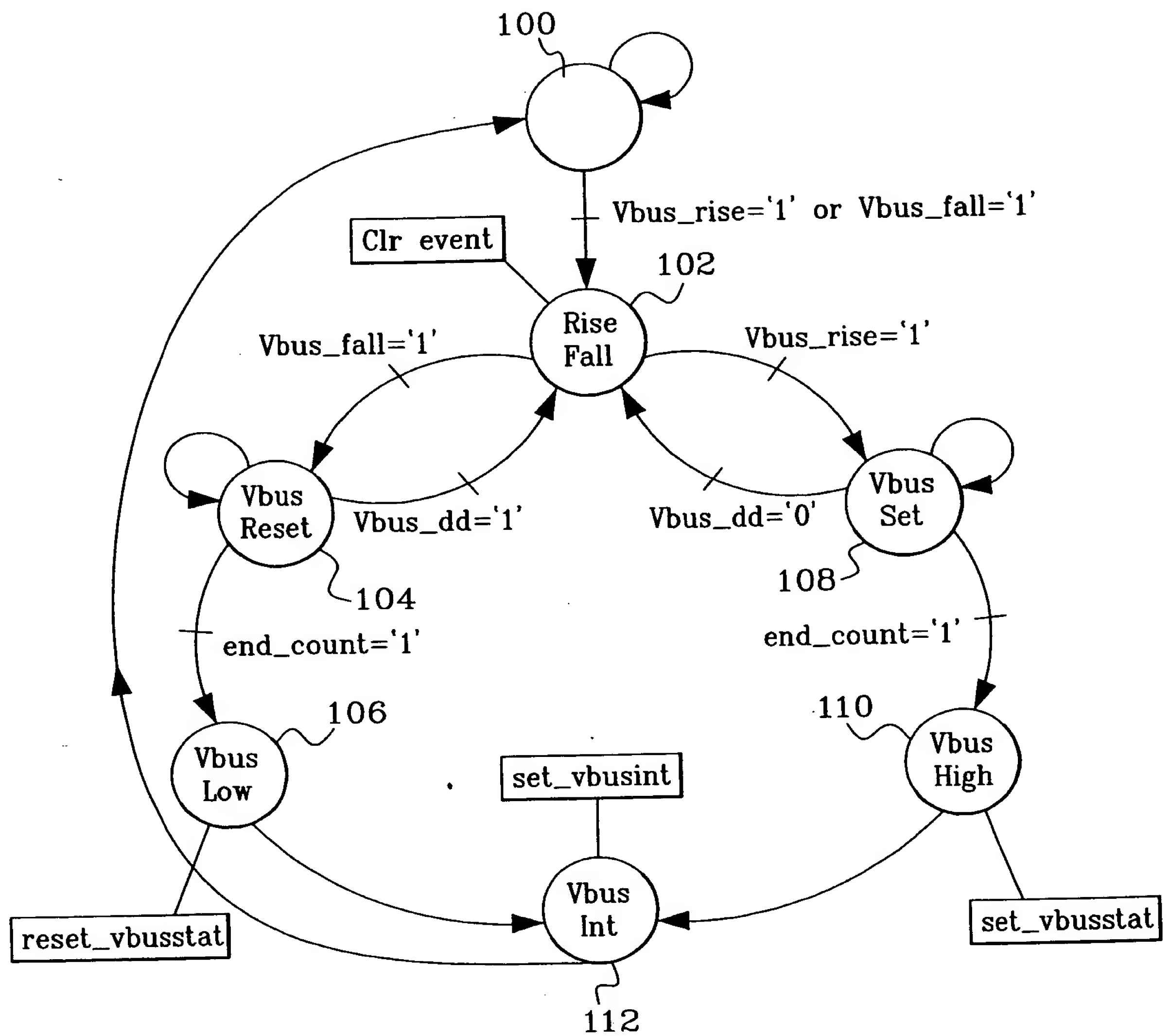
Fig. 1

**Fig. 2****Fig. 3****Fig. 4**

V_{BUS}STAT	PDWN	Etat du régulateur 26
0	0	Arrêt
0	1	Arrêt
1	0	Marche
1	1	Arrêt

**Fig. 5**



**Fig. 8**